

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 船艇 >> CR-02 6000米自治水下机器人声学系统

请输入查询关键词

科技频道

搜索

## CR-02 6000米自治水下机器人声学系统

关键词: [声纳](#) [浅地层剖面仪](#) [三维微地貌测量系统](#)

所属年份: 2001

成果类型: 应用技术

所处阶段: 初期阶段

成果体现形式: 新技术

知识产权形式: 发明专利

项目合作方式: 其他

成果完成单位: 中国科学院声学研究所

### 成果摘要:

该成果基于声混响理论, 获得了适用于高分辨率测深侧扫声纳时空相关函数的理论表式; 基于对海底回波的声纳阵时空相关函数的研究, 获得了时空相关函数相位的理论表式, 找到了正下方测深精度差的原因; 采用高分辨率波束形成技术, 研究出海底自动检测—采用旋转不变技术的信号参数估计技术; 高分辨率测深侧扫声纳与多种传感器联合工作, 使声纳的测深精度<1%, 达到国际IHO标准。产品的声学系统可获得海底的高分辨率三维声像, 应用广泛。

成果完成人: 朱维庆;朱敏;刘晓东;潘锋;张向军;汪玉玲;齐岳;王长红

[完整信息](#)

行业

船舶操:

单人驾:

“九五

中小型

国际标:

京杭运:

AIS综合

DGPS

锚缆动

角谱法:

成果

### 推荐成果

· <a href="#">船载微波统一测控系统</a>	04-23
· <a href="#">长寿命高可靠性较高精度挠性...</a>	04-23
· <a href="#">高速率挠性陀螺仪技术</a>	04-23
· <a href="#">高精度挠性陀螺仪技术</a>	04-23
· <a href="#">硅微机械陀螺仪设计技术</a>	04-23
· <a href="#">掠海地效翼船</a>	04-23
· <a href="#">地效翼船</a>	04-23